



12

②¹ Anmelde­nummer: 95101006.5

Int. Cl.⁶: **G05B 19/418**, **G05B 19/18**

② Anmeldetag: 26.01.95

③ Priorität: 17.03.94 DE 4409097

④3 Veröffentlichungstag der Anmeldung:
20.09.95 Patentblatt 95/38

Benannte Vertragsstaaten:
CH DE FR GB IT LI

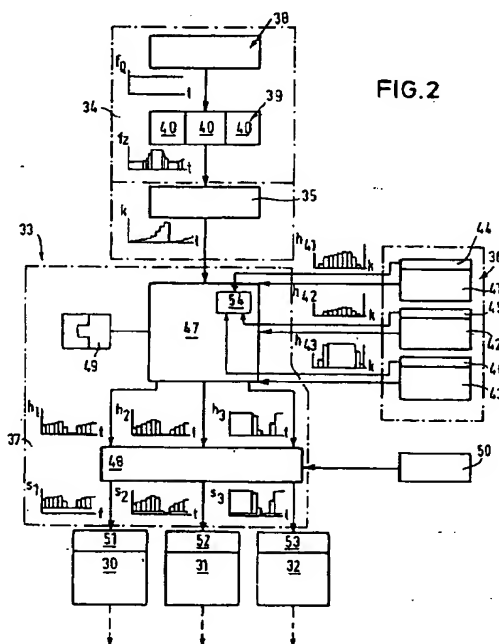
**(71) Anmelder: Alfred H. Schütte GmbH & Co. KG.
Alfred-Schütte-Allee 76
D-51105 Köln (DE)**

⑦2 Erfinder: Langer, Detlef, Dr. Ing.
Hebborner Feld Nr. 62
D-51467 Bergisch Gladbach (DE)

(74) Vertreter: **Hennicke, Albrecht, Dipl.-Ing. et al**
Patentanwälte Dipl.-Ing. Buschhoff
Dipl.-Ing. Hennicke
Dipl.-Ing. Vollbach,
Kaiser-Wilhelm-Ring 24
D-50672 Köln (DE)

54 Elektronische Steuereinrichtung für Einzelantriebe von Bearbeitungsmaschinen und Verfahren zum Steuern der Einzelantriebe.

(57) Elektronische Steuereinrichtung für Einzelantriebe von Bearbeitungsmaschinen, insbesondere von Werkzeugmaschinen mit mehreren Antriebsvorrichtungen, bei der von einer Rechneinheit (37) nach dem Zählerstand eines Impulszählers (35) diesem zugeordnete Weginformationen von vielen Antriebsvorrichtungen (18, 19, 20) zugeordneten Speicher (41, 42, 43) gleichzeitig entnommen und in für die Bearbeitung notwendige Steuerwerte umgeformt werden, die dann als Sollwerte Regelkreisen (30, 31, 32) für die Antriebsvorrichtungen (18, 19, 20) zugeführt werden. Die elektronische Steuereinrichtung (37) wird mit einer geringen Zählimpulsfrequenz (f_z) gespeist und kann deshalb Weg- und Geschwindigkeitsinformationswerte aus einer Speichereinheit (36) für sehr viele Antriebe (18, 19, 20) gleichzeitig verarbeiten.



Die Erfindung betrifft eine elektronische Steuereinrichtung der Einzelantriebe von Bearbeitungsmaschinen, insbesondere von Werkzeugmaschinen mit mehreren Werkzeug- und/oder Werkstückantriebsvorrichtungen, für die Bearbeitung von Werkstücken in Bearbeitungszyklen. Sie hat auch ein Verfahren zum Steuern solcher Einzelantriebe von Bearbeitungsmaschinen zum Gegenstand.

Werkzeugmaschinen mit mehreren Bearbeitungsstationen und vielen Werkstück- und Werkzeugantrieben, wie beispielsweise Mehrspindeldrehautomaten, werden bisher überwiegend mechanisch über Kurven von einer zentralen Steuerwelle aus gesteuert. Eine solche mechanische Steuerung arbeitet zuverlässig und schnell, die Steuerbewegungen sind übersichtlich und die Bedienung der Maschine verhältnismäßig einfach. Mechanische Kurvensteuerungen können jedoch nur mit hohem Zeitaufwand veränderten Arbeitsbedingungen angepaßt werden, so daß derartige Maschinen sich nur für die Bearbeitung von Werkstücken eignen, von denen hohe Stückzahlen benötigt werden. Das Umrüsten der mechanischen Kurvensteuerung erfordert einen erheblichen Zeitaufwand, ist für die Bedienungspersonen unbequem und verursacht hohe Kosten.

Um diese Nachteile der mechanischen Kurvensteuerung zu vermeiden, ist es auch bereits bekannt, die Werkzeugantriebe mit eigenen Antriebsmotoren zu versehen und diese elektronisch nach einem vorgegebenen Programm zu steuern. Hierzu ist es aber erforderlich, jedem Antrieb einen eigenen Rechner zuzuordnen und diese Rechner durch einen Hauptrechner aufeinander abzustimmen. Der hierfür erforderliche Aufwand ist bedeutend und die Zahl der noch gleichzeitig steuerbaren Antriebe auch bei Einsatz sehr leistungsfähiger Rechner begrenzt, da eine sehr große Zahl von Daten innerhalb kürzester Frist verarbeitet werden muß.

Aufgabe der Erfindung ist es deshalb, eine elektronische Steuereinrichtung für Einzelantriebe der eingangs näher erläuterten Art und ein Verfahren zum Steuern dieser Einzelantriebe anzugeben, die bei geringem Aufwand sehr genau arbeiten, rasch und einfach umgerüstet werden kann und bei ununterbrochener Koppelung aller Antriebe miteinander sehr schnell und ebenso zuverlässig arbeitet wie eine mechanische Kurvensteuerung und die ebenso übersichtlich ist und einfach bedient werden kann wie diese.

Diese Aufgabe wird mit der Erfindung durch einen Zählimpulsgenerator, einen Impulszähler, eine Speichereinheit mit Speichern für jede Antriebsvorrichtung und durch eine an den Impulszähler und die Speichereinheit angeschlossene Rechneinheit gelöst, die den Zählerstand am Impulszähler in gleichen Zeitabständen abtastet und der Speichereinheit dem jeweils abgetasteten Zähler-

stand zugewiesene Weginformationswerte im Taktzeitpunkt entnimmt und in für die Bearbeitung notwendige Steuerwerte umformt, die als Sollwerte einem Regelkreis für die jeweilige Antriebsvorrichtung zugeführt werden.

Hierbei erzeugt der Zählimpulsgenerator während eines jeden Bearbeitungszyklus eine bestimmte Anzahl von Zählimpulsen, die von dem Impulszähler im Bearbeitungszyklus hochgezählt werden. Die Speicher enthalten für jede Antriebsvorrichtung mehrere Weginformationswerte, die entsprechend der gewünschten Bearbeitung ausgewählt sind und nach den entsprechenden Zählwerten für alle Antriebe gleichzeitig aufgerufen werden.

Diese Ausgestaltung hat den Vorteil, daß mit einer einzigen, zentralen Recheneinheit eine praktisch unbegrenzte Zahl von Antrieben gleichzeitig gesteuert werden kann, da die zentrale Recheneinheit nur verhältnismäßig wenige Informationen in jedem Taktzeitpunkt verarbeiten muß, die ihm von der Speichereinheit für alle Antriebe gleichzeitig zugeführt werden.

Der Zählimpulsgenerator besteht zweckmäßig aus einem Frequenzgenerator und einem Frequenzumformer, wobei der Frequenzgenerator ein von einem Hauptantrieb der Bearbeitungsmaschine angetriebener Impulsgeber sein kann. Die von dem Frequenzgenerator erzeugten Impulse, die in einer stets gleichbleibenden Anzahl pro Zeiteinheit, der "Quellfrequenz", ausgegeben werden, werden vom Frequenzumformer so moduliert, daß sie sich dem Maschinenlauf anpassen. Zu diesem Zweck hat der Frequenzumformer zweckmäßig mehrere Frequenzteiler, die je nach Bedarf von einer Frequenzteilerwechselvorrichtung gewechselt werden können, die von dem Impulszähler gesteuert wird. Alternativ ist es auch möglich, die Frequenzteilerwechselvorrichtung von einem übergeordneten Leitsystem, beispielsweise einer speicherprogrammierbaren Steuerung (SPS) zu steuern.

Um alle Antriebsvorrichtungen gleichzeitig steuern zu können, weist die Speichereinheit mindestens so viele Speicher auf, wie zu steuernde Antriebsvorrichtungen vorhanden sind. Jeder Speicher enthält dann alle Weginformationswerte der ihm zugeordneten Antriebsvorrichtung für einen Bearbeitungszyklus.

Die Recheneinheit besteht zweckmäßig aus einem Sollwertrechner, der zu jedem Taktzeitpunkt allen Speichern die dem jeweiligen Zählimpuls zugeordneten Weginformationswerte entnimmt, und aus einem Antriebsrechner, der den aus den Weginformationswerten sich ergebenden Sollwerten für die Steuerung der Antriebsvorrichtungen Korrekturwerte hinzufügt. Diese Korrekturwerte berücksichtigen beispielsweise bei Mehrspindeldrehautomaten Spindellagenfehler und Wärmegang und werden den Wegsollwerten als Offset-Werte aufgeschaltet.

Mit solchen Korrekturwerten können auch Nullpunktverschiebungen und außermittige Werkzeuglagen berücksichtigt werden.

Es ist ein besonderer Vorteil der Erfindung, daß für alle Antriebe nur ein einziger Antriebsrechner erforderlich ist, der die unterschiedlichen Wegsollwerte für alle Antriebe liefert, die den Regelkreisen für die einzelnen Antriebe zugeführt und dann verstärkt werden können.

Die Erfindung ermöglicht auch den Einsatz eines elektronischen Handrades, mit dem die Antriebe langsam von Hand gesteuert werden können, wie dies beim Einrichten der Maschine erforderlich ist. Zu diesem Zwecke kann der Impulszähler auch als Vor/Rückwärtszähler ausgebildet sein, so daß man die Bearbeitungsmaschine beim Einrichten auch rückwärts laufen lassen kann.

Besonders zweckmäßig ist es, wenn die Anzahl der Zählimpulse für den Bearbeitungszyklus frei wählbar ist und die Anzahl der Weginformationswerte in den Speichern der Anzahl der Zählimpulse des Impulszählers während eines Bearbeitungszyklus entspricht. Die Anzahl der zur Verfügung stehenden Weginformationen kann dann der Eigenart der Bearbeitung optimal angepaßt werden, so daß sich glatte Übergänge zwischen wechselnden Antriebsgeschwindigkeiten erzielen lassen.

Damit Geschwindigkeitssprünge vermieden werden, ist es zweckmäßig, wenn mindestens einzelnen Weginformationsspeichern jeweils ein Geschwindigkeitsinformationsspeicher zugeordnet ist, der eine Grenzgeschwindigkeitskonstante und zu jeder Weginformation eine Geschwindigkeitsinformation enthält. Die Rechneinheit ist dann mit einem Interpolator versehen, der in Abhängigkeit von der Zählimpulsfrequenz des Impulszählers und in Abhängigkeit von einer vorgegebenen Grenzgeschwindigkeit aus den entnommenen Geschwindigkeitsinformationswerten Weginformationswerte errechnet, die im Antriebsrechner mit aktuellen Weginformationen verknüpft und in Steuerzwischenwerte für die Regelkreise der Antriebsvorrichtungen umgeformt werden. Die Ermittlung solcher Zwischenwerte ist beim Anfahren und Abbremsen oder bei einem abrupten Bewegungswechsel besonders zweckmäßig, da dann die Massenträgheit besonders berücksichtigt werden muß.

Beim Steuern der Einzelantriebe nach der Erfindung werden zunächst mehrere Weginformationswerte für jede Antriebsvorrichtung in jeweils einer Speichereinheit entsprechend den gewünschten Bearbeitungen gespeichert, die den Übergang zwischen verschiedenen Geschwindigkeiten des Antriebes, die zeitliche Gliederung des Hubes, den Vorschub und Rücklauf und das Stillsetzen des Werkzeuges oder des Werkstückes längs der jeweiligen Arbeitsachse festlegen.

Danach werden mit einem Impulszähler während eines Bearbeitungszyklus der Bearbeitungsmaschine mehrere Zählimpulse erzeugt, die bis zu einem der Bearbeitung entsprechenden vorherbestimmten Wert hochgezählt werden. Hierbei werden in gleichen Zeitabständen der Zählerstand des Impulszählers und die dem jeweiligen Zählerstand entsprechenden Weginformationswerte für die einzelnen Antriebsvorrichtungen gleichzeitig abgefragt und die abgefragten Weginformationswerte werden in die für die Bearbeitung erforderlichen Steuerwerte umgeformt. Danach werden diese Steuerwerte als Sollwerte den Regelkreisen für die jeweiligen Antriebsvorrichtungen zugeführt.

Wenn im Laufe eines Bearbeitungszyklus zeitweilig Zählimpulse mit einer niedrigen Frequenz geliefert werden, ist es möglich, daß zu aufeinanderfolgenden Tastzeitpunkten der gleiche Zählimpuls angetroffen wird und nicht zu allen Tastzeitpunkten Weginformationswerte zur Verfügung stehen, da diese nur definierten Zählimpulsen zugeordnet sind. Bei großen Geschwindigkeitsänderungen ergeben sich dann zwischen aufeinanderfolgenden Zählimpulsen sehr große Wegänderungen, die von dem jeweiligen Antrieb nicht realisiert werden können.

Um hier einen Ausgleich zu schaffen, ohne die Zählimpulsfrequenz zu erhöhen, wird mit der Erfindung vorgeschlagen, den jeweiligen (aktuellen) Zählerstand im Tastzeitpunkt mit dem Zählerstand des vorhergehenden Tastzeitpunktes zu vergleichen und einen dem aktuellen Tastzeitpunkt zugeordneten Weginformationswert durch Multiplizieren des dem Speicher am vorhergehenden Tastzeitpunkt entnommenen Geschwindigkeitswertes mit der Tastzeit zu ermitteln und die so errechnete Weginformation zu der dem vorhergehenden Tastzeitpunkt entsprechenden, aus dem Speicher entnommenen Weginformation zu addieren und auf diese Weise einen Weginformationszwischenwert zu bilden, wenn die Zählimpulsfrequenz einen vorgegebenen Mindestwert unterschreitet und der Geschwindigkeitswert im vorhergehenden Tastzeitpunkt eine vorgegebene Grenzgeschwindigkeit überschreitet.

Mit Hilfe der so gewonnenen Zwischenwerte ist es möglich, den Fluß der Steuerwerte zu glätten und Bewegungssprünge in den Antrieben zu vermeiden.

Die erfindungsgemäße Steuerung wird in der nachfolgenden Beschreibung und durch die Zeichnungen am Beispiel der Steuerung eines Mehrspindeldrehautomaten mit drei Antrieben näher erläutert. In den Zeichnungen zeigt:

Fig.1 eine Bearbeitungsmaschine mit drei Werkstückantrieben und drei Werkzeugantrieben und einer elektronischen Steuerung hierfür in einer schemati-

- schen Darstellung,
 Fig.2 die elektronische Steuerung für die
 die drei Werkzeugantriebe der Maschine
 nach Fig. 1 in einem Blockschaltbild,
 Fig.3 die Darstellung der Zählimpulse eines
 Bearbeitungszyklus für die Werkzeug-
 antriebe der Maschine nach Fig. 1 und
 Fig.4 die Darstellung einer Variante der
 Zählimpulse in einem anderen Arbeits-
 zyklus für die Werkzeugantriebe der
 Maschine nach Fig. 1.

In Fig. 1 sind mit 10, 11 und 12 drei Werkstückspindeln eines Mehrspindeldrehautomaten bezeichnet, die in der Zeichnung nur schematisch angedeutet sind und von Werkstückantrieben 13, 14 und 15 drehend angetrieben werden. Die Werkstückantriebe 13, 14 und 15 sind über eine Energieleitung 16 mit einer Energiequelle 17 verbunden, an die auch die Werkzeugantriebe 18, 19 und 20 für drei Werkzeuglängsschlitten 21, 22 und 23 angeschlossen sind.

Die Werkstückantriebe 13, 14 und 15 sind über Steuerleitungen 24, 25 und 26 und die Werkzeugantriebe 18, 19 und 20 sind über Steuerleitungen 27, 28 und 29 mit ihren Regelkreisen verbunden, von denen in den Fig. 1 und 2 nur die Regelkreise 30, 31 und 32 für die Werkzeugantriebe 18, 19 und 20 dargestellt sind. Es ist jedoch klar, daß gleiche Regelkreise auch für die Werkstückantriebe 13, 14 und 15 vorgesehen sind.

Die Regelkreise 30 bis 32 der Werkzeugantriebe 18 bis 20 erhalten ihre Sollwerte von einer elektronischen Steuereinrichtung, die Gegenstand der Erfindung ist und die in Fig. 2 schematisch näher dargestellt ist.

Die elektronische Steuereinrichtung 33 dient bei dem dargestellten und beschriebenen Ausführungsbeispiel nur zum Steuern der Antriebe von Werkstücken und Werkzeugen während der Bearbeitungszyklen. Sie ist Teil der gesamten, elektronischen Maschinensteuerung, zu der auch noch eine speicherprogrammierbare Steuerung (SPS) gehört, mit der das Ein- und Ausschalten des Hauptmotors, das Weiterschalten der Spindeltrommel, das Zuführen, Spannen und Lösen der Werkstückstangen in den Werkstückspindeln und andere Funktionen des hier betrachteten Mehrspindeldrehautomaten gesteuert werden. Die SPS kann auch einzelne Aggregate der hier beschriebenen elektronischen Steuereinrichtung steuern, beispielsweise die Frequenzteilerwechselvorrichtung umschalten oder dem Frequenzgenerator eine andere Quelfrequenz zuweisen, wie dies im folgenden noch erläutert werden wird.

Die elektronische Steuereinrichtung 33 besteht im wesentlichen aus einem Zählimpulsgenerator 34, einem Impulszähler 35, einer Speichereinheit 36 und einer Rechneinheit 37. Der Zählimpulsge-

nerator 34 weist einen Frequenzgenerator 38 und einen Frequenzumformer 39 auf. Der Frequenzgenerator 38 erzeugt Impulse f_Q gleichbleibender Frequenz, die sogenannte "Quelfrequenz", die aber je nach Art der Bearbeitung in der Maschine verschiedenen gewählt und beispielsweise von der SPS eingestellt werden kann.

Der Frequenzumformer 39 enthält einen oder mehrere Frequenzteiler 40, mit denen die von dem Frequenzgenerator 38 erzeugte Quelfrequenz im Laufe eines Bearbeitungszyklus während aufeinanderfolgender Haupt- und Nebenzeiten umgeformt werden kann, so daß je nach Art der gewünschten Bewegung eines Werkstückes oder Werkzeuges im Eilgang oder Arbeitsgang im Laufe eines Bearbeitungszyklus am Ausgang des Zählimpulsgenerators Zählimpulse mit höherer oder geringerer Frequenz geliefert werden. Durch die Umschaltung der Frequenzteiler, die von der oben erwähnten, hier aber nicht dargestellten SPS aus erfolgen kann, wird nicht nur die gewünschte Frequenz für den Arbeits- und Schnellgang festgelegt, sondern es werden auch Rampen zwischen den verschiedenen Antriebsgeschwindigkeiten möglich, wie dies schematisch in den Fig. 3 und 4 dargestellt ist.

Fig. 3 zeigt in einem Diagramm im oberen Teil die von dem Frequenzgenerator 38 erzeugte Quelfrequenz f_Q und im unteren Teil die vom Frequenzumformer 39 modulierte Quelfrequenz, die Zählfrequenz f_Z . Man erkennt, daß die Zählfrequenz bei dem Ausführungsbeispiel nach Fig. 3 während des Bearbeitungszyklus B in einen ersten Frequenzbereich B_1 und in einen zweiten Frequenzbereich B_2 unterteilt ist, wobei im ersten Frequenzbereich die Zählimpulse Z_1 mit einer höheren Frequenz auftreten als die Zählimpulse Z_2 im zweiten Frequenzbereich. Hierbei sind die Zählimpulse Z_1 im ersten Frequenzbereich dem Eilgang des Längsschlittens beim Zustellen des Werkzeuges und die Zählimpulse Z_2 des zweiten Frequenzbereiches dem langsameren Arbeitsgang des Werkzeuges zugeordnet.

In Fig. 4 ist ein anderer Frequenzgang dargestellt, der den Bewegungsverhältnissen beim Anfahren und Anhalten eines Werkzeugschlittens angepaßt ist. Man erkennt, daß nach dem Einschalten des Antriebes die Zählfrequenz immer höher wird und nach dem Ausschalten stufenweise abfällt, so daß sie sich dem Lauf der Maschine anpaßt. Um eine solche Start/Stop-Rampe zu erreichen, ist es zweckmäßig, einem vom Hauptantrieb der Bearbeitungsmaschine angetriebenen Impulsgeber als Frequenzgenerator zu verwenden.

Die auf diese Weise vom Frequenzgenerator 38 erzeugten Zählimpulse Z werden während eines Bearbeitungszyklus B bis zur größten Höhe k_{max} hochgezählt. Danach wird der Impulszähler 35 wieder auf Null gestellt und beginnt aufs Neue die

vom Zählimpulsgenerator 34 gelieferten Zählimpulse Z hochzuzählen. Da die aufeinanderfolgenden Bearbeitungszyklen B immer gleich sind, ist es zweckmäßig, die Frequenzänderungen während eines Bearbeitungszyklus in Abhängigkeit vom Zählerstand des Impulszählers 35 zu bewirken. Der Impulszähler 35 steuert dann die Frequenzteilerwechselvorrichtung im Frequenzumformer und gleichzeitig die Arbeits- und Schnellgangdrehzahl sowie das Beschleunigen und Abbremsen beim Ingangsetzen und Anhalten der Antriebe.

Die Speichereinheit 36 enthält sovielen Weginformationsspeicher 41, 42, 43 wie zu steuernde Antriebe vorhanden sind. Im dargestellten Ausführungsbeispiel sind zwar sechs Antriebe, nämlich drei Werkstückantriebe 13, 14 und 15 und drei Werkzeugantriebe 18, 19 und 20 vorhanden, es sind in Fig. 2 der Übersichtlichkeit halber jedoch nur drei Weginformationsspeicher 41, 42, 43 dargestellt, die den Antrieben 18, 19 und 20 für die Längsschlitten 21, 22 und 23 zugeordnet sein mögen. Es ist jedoch klar, daß weitere Weginformationsspeicher vorgesehen sein können, die den Antrieben 13, 14 und 15 der Werkstückspindeln 10, 11 und 12, oder weiteren Antrieben für Querschlitten oder andere Bearbeitungsaggregate zugeordnet sein könnten.

Die Weginformationsspeicher 41, 42 und 43 enthalten die Weginformationen für die einzelnen Antriebe 18, 19 und 20, denen sie zugeordnet sind. Diese Weginformationen sind frei programmierbar und legen den Vorschub des Werkzeuges im Eilgang, die Aufteilung des Werkzeughubes, die Übergänge zwischen den einzelnen Hüben im Arbeitsgang und den Rücklauf und die Stillsetzung des Werkzeuges auf der betreffenden Achse fest. Die Anzahl der Zellen eines jeden Speichers 41, 42, 43 ist mit der Zahl k_{\max} der Impulse Z identisch, die der Impulszähler 35 in einem Bearbeitungszyklus B hochzählt. Die unterschiedlichen Weginformationen h_{k1} , h_{k2} und h_{k3} , die in den Weginformationsspeichern 41, 42 und 43 enthalten sind und den einzelnen Zählimpulsen Z zugeordnet sind, sind neben den Speichern graphisch dargestellt.

Zu jedem Weginformationsspeicher gehört ein Geschwindigkeitsinformationsspeicher 44 bzw. 45 bzw. 46, der eine Grenzgeschwindigkeitskonstante und zu jeder Weginformation h eine Geschwindigkeitsinformation v enthält. Ebenso wie die Weginformationsspeicher enthalten auch die Geschwindigkeitsinformationsspeicher ebenso viele Zellen, wie der Impulszähler 35 in jedem Bearbeitungszyklus B Zählimpulse Z liefert.

Die Rechneinheit 37 besteht aus einem Sollwertrechner 47 und aus einem Antriebsrechner 48. Der Sollwertrechner hat einen eigenen Impulsgenerator 49, der unabhängig vom Zählimpulsgenerator

34 Tastimpulse t mit einer gleichbleibenden Tastfrequenz t_f erzeugt.

Der Sollwertrechner 47 ist an den Impulszähler 35 und an die Speichereinheit 36 angeschlossen und tastet bei jedem seiner Tastimpulse t in gleichen Zeitabständen (Tastzeit) den Zählerstand k des Impulszählers 35 ab. Gleichzeitig entnimmt er in jedem Tastzeitpunkt die dem jeweils abgetasteten Zählerstand k zugewiesenen Weginformationsspeicher 41, 42 und 43 der Speichereinheit 36 und formt sie in die für die Bearbeitung notwendigen Steuerwerte für die jeweilige Antriebsvorrichtung 18, 19 und 20 um.

Dem Sollwertrechner 47 ist der Antriebsrechner 48 nachgeschaltet, an den ein Korrekturwertspeicher 50 angeschlossen ist. Dieser Korrekturwertspeicher 50 enthält Korrekturwerte, beispielsweise für Spindellagenfehler und Wärmegang, Werkzeugabnutzung und Nullpunktverschiebungen, die von dem Antriebsrechner den vom Sollwertrechner kommenden Steuerwerten als Offset-Beträge aufgeschaltet werden. Die so modifizierten Steuerwerte s_1 , s_2 und s_3 werden den Regelkreisen 30, 31 und 32 für die Werkzeugantriebe 18, 19 und 20 zugeführt und dann in Verstärkern 51, 52 und 53 verstärkt.

Weiter oben wurde darauf hingewiesen, daß ein großer Vorteil der elektronischen Steuereinrichtung nach der Erfindung darin liegt, daß die Rechneinheit für jeden Antrieb nur verhältnismäßig wenig Werte je Zeiteinheit verarbeiten muß und deshalb Steuerwerte für sehr viele Antriebe gleichzeitig bereitstellen kann. Dies ist jedoch nur möglich, wenn die Zählimpulsfrequenz f_z nicht zu hoch ist. Hierbei kann es jedoch geschehen, daß in zwei aufeinanderfolgenden Tastzeitpunkten der gleiche Zählerstand des Impulszählers abgetastet wird und die hierzu gehörenden Weginformationen der einzelnen Weginformationsspeicher unverändert bleiben. Entspricht dann im folgenden Tastzeitpunkt dem nächsten Zählerstand eine große Wegänderung, die einer hohen Geschwindigkeit einer Antriebsvorrichtung zugeordnet ist, kann der Antrieb einem solchen Steuerimpuls nicht folgen. Um solche Geschwindigkeitssprünge im Betrieb zu vermeiden, wird bei der Steuereinrichtung nach der Erfindung in der Rechneinheit 37 ein Interpolator 54 vorgesehen. Dieser Interpolator 54 arbeitet nur dann, wenn die Zählimpulsfrequenz f_z einen vorherbestimmten Grenzwert unterschreitet, beispielsweise wesentlich kleiner ist als die Tastfrequenz f_t und wenn gleichzeitig eine vorgegebene, höchstmögliche Grenzgeschwindigkeit eines Antriebes überschritten wird.

Wie bereits oben erwähnt, enthält jeder Geschwindigkeitsspeicher 44, 45, 46 eine solche Grenzgeschwindigkeitskonstante und zu jeder Weginformation der zugeordneten Weginforma-

tionsspeicher 41, 42, 43 eine Geschwindigkeitsinformation.

Werden die oben erwähnten, festgelegten Grenzwerte nicht eingehalten, vergleicht der Interpolator 54 den Stand des Impulszähler 35 im Tastzeitpunkt mit dem Zählerstand des vorhergehenden Tastzeitpunktes. Ist der Zählerstand zu beiden Tastzeitpunkten gleich, entnimmt der Interpolator aus dem entsprechenden Geschwindigkeitsinformationsspeicher 44 bzw. 45 bzw. 46 die Geschwindigkeitsinformation des vorhergehenden Tastzeitpunktes und errechnet hieraus durch Multiplikation mit der Tastzeit einen virtuellen Weginformationswert, den er dann zu der Weginformation am vorhergehenden Tastzeitpunkt addiert. Hieraus ergibt sich ein Weginformationszwischenwert, der dann, ggf. mit weiteren, darauffolgenden Weginformationszwischenwerten eine Rampenfunktion erfüllt.

Man erkennt, daß die von dem Interpolator durchzuführenden, zusätzlichen Rechenoperationen die Rechneinheit 37 kaum belasten, da sie nur während der Bearbeitungszeit vorkommen und bei der Bearbeitung nur selten auftreten.

Die Erfindung ist nicht auf die dargestellte und beschriebene Ausführungsform beschränkt, sondern es sind mehrere Änderungen und Ergänzungen möglich, ohne den Rahmen der Erfindung zu verlassen. Beispielsweise kann die dargestellte und beschriebene elektronische Steuereinrichtung nicht nur bei Mehrspindeldrehautomaten, sondern auch bei anderen Bearbeitungsmaschinen, wie Fräs-, Schleif- und Stoßmaschinen verwendet werden, die mehrere Antriebe aufweisen. Ferner ist es möglich, der Rechneinheit noch wesentlich mehr Speicher zuzuordnen und auch den Vorschub und das Spannen und Lösen der Werkstücke mit der elektronischen Steuereinrichtung zu steuern.

Patentansprüche

1. Elektronische Steuereinrichtung für Einzelantriebe von Bearbeitungsmaschinen, insbesondere von Werkzeugmaschinen mit mehreren Werkzeug- und/oder Werkstückantriebsvorrichtungen, für die Bearbeitung von Werkstücken in Bearbeitungszyklen, **gekennzeichnet durch**

- einen Zählimpulsgenerator (34) der während eines jeden Bearbeitungszyklus (B) eine bestimmte Anzahl von Zählimpulsen (Z) erzeugt;
- einen Impulszähler (35);
- eine Speichereinheit (36) mit Speichern (41-43), die für jede Antriebsvorrichtung (13, 14, 15, 18, 19, 20) mehrere Weginformationswerte (h) enthalten; und
- eine an den Impulszähler (35) und die Speichereinheit (36) angeschlossene

Rechneinheit (37), die den Zählerstand (k) am Impulszähler (35) in gleichen Zeitabständen (Tastzeit) abtastet und der Speichereinheit (36) dem jeweils abgetasteten Zählerstand (k) zugewiesene Weginformationswerte (h) im Tastzeitpunkt entnimmt und in für die Bearbeitung notwendige Steuerwerte (s) umformt, die als Sollwerte einem Regelkreis (30, 31, 32) für die jeweilige Antriebsvorrichtung (18, 19, 20) zugeführt werden.

2. Steuereinrichtung nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Zählimpulsgenerator (34) einen Frequenzgenerator (38) und einen Frequenzumformer (39) aufweist.
3. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Frequenzgenerator ein von einem Hauptantrieb der Bearbeitungsmaschine angetriebener Impulsgeber ist.
4. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Frequenzumformer (39) mehrere Frequenzteiler (40) aufweist.
5. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 4, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Speichereinheit (36) mindestens so viele Speicher (41 bis 43) aufweist, wie zu steuernde Antriebsvorrichtungen (18-20) vorhanden sind.
6. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 5, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Rechneinheit (37) einen Sollwertrechner (47) und einen Antriebsrechner (48) aufweist, wobei der Antriebsrechner (48) den Sollwerten (s) für die Antriebsvorrichtungen (18-20) Korrekturwerte hinzufügt.
7. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 6, **dadurch gekennzeichnet, daß** zur Handbetätigung ein elektronisches Handrad vorgesehen ist.
8. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 7, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Impulszähler (35) ein Vor/Rückwärtszähler ist.
9. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 8, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Frequenzgenerator (38) eine gleichbleibende, aber mit einer Einstellvorrichtung veränderbare Quellfrequenz (f_Q) erzeugt.

10. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 9, **dadurch gekennzeichnet, daß** der Frequenzumformer (39) mehrere Frequenzteiler (40) und eine Frequenzteilerwechsellvorrichtung aufweist, die von dem Impulszähler (35) gesteuert wird. 5
11. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 10, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Anzahl der Zählimpulse (Z) frei wählbar ist und die Anzahl der Weginformationswerte (h) in den Speichern (41-43) der Anzahl der Zählimpulse des Impulszählers (35) während eines Bearbeitungszyklus (B) mindestens entspricht. 10
12. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 11, **dadurch gekennzeichnet, daß** mindestens einzelnen Weginformationsspeichern (41-43) jeweils ein Geschwindigkeitsinformationsspeicher (44-46) zugeordnet ist, der eine Grenzgeschwindigkeitskonstante und zu jeder Weginformation (h) eine Geschwindigkeitsinformation (v) enthält. 15
13. Steuereinrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 12, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Rechneinheit (37) einen Interpolator (54) aufweist, der in Abhängigkeit von der Zählimpulsfrequenz (f_z) des Impulszählers (35) und einer vorgegebenen Grenzgeschwindigkeit aus den entnommenen Geschwindigkeitsinformationswerten (v) Weginformationswerte (h) errechnet, die im Antriebsrechner (48) mit aktuellen Weginformationen (h) verknüpft und in Steuerzwischenwerte für die Regelkreise (30-32) der Antriebsvorrichtungen (18-20) umgeformt werden. 20
14. Verfahren zum Steuern der Einzelantriebe von Bearbeitungsmaschinen, insbesondere von Werkzeugmaschinen mit mehreren Werkzeug- und/oder Werkstückantriebsvorrichtungen, **gekennzeichnet durch** folgende Verfahrensschritte: 25
- a) Speichern von mehreren Weginformationswerten (h) für jede Antriebsvorrichtung (18-20) in einer Speichereinheit (36); 30
- b) Erzeugen von mehreren Zählimpulsen ($Z_1, Z_2 \dots Z_{\max}$) während eines Bearbeitungszyklus (B) der Bearbeitungsmaschine und Zählen der erzeugten Zählimpulse (Z) mit einem Impulszähler (35); 35
- c) Abfragen des Zählerstandes (k) des Impulszählers (35) in gleichen Zeitabständen und gleichzeitiges Abfragen der dem jeweiligen Zählerstand (k) zugeordneten Weginformationswerte (h) für die einzelnen Antriebsvorrichtungen (18-20); 40
- d) Umformen der abgefragten Weginformationswerte (h) in für die Bearbeitung erforderliche Steuerwerte (s); und 45
- e) Zuführen der Steuerwerte als Sollwerte zu Regelkreisen (30-32) für die jeweiligen Antriebsvorrichtungen (18-20). 50
15. Verfahren nach Anspruch 14, **gekennzeichnet durch** folgende Verfahrensschritte: 55
- f) Vergleichen des jeweiligen (aktuellen) Zählerstandes im Tastzeitpunkt mit dem Zählerstand des vorhergehenden Tastzeitpunktes und
- g) Errechnen eines dem aktuellen Tastzeitpunkt zugeordneten Weginformationswertes durch Multiplizieren des dem Speicher am vorhergehenden Tastzeitpunkt entnommenen Geschwindigkeitswertes mit der Tastzeit, Addieren der errechneten Weginformation zu der dem vorhergehenden Tastzeitpunkt entsprechenden, aus dem Speicher entnommenen Weginformation zur Bildung eines Weginformationszwischenwertes, wenn die Zählimpulsfrequenz einen vorgegebenen Mindestwert unterschreitet und der Geschwindigkeitswert im vorhergehenden Tastzeitpunkt eine vorgegebene Grenzgeschwindigkeit überschreitet.

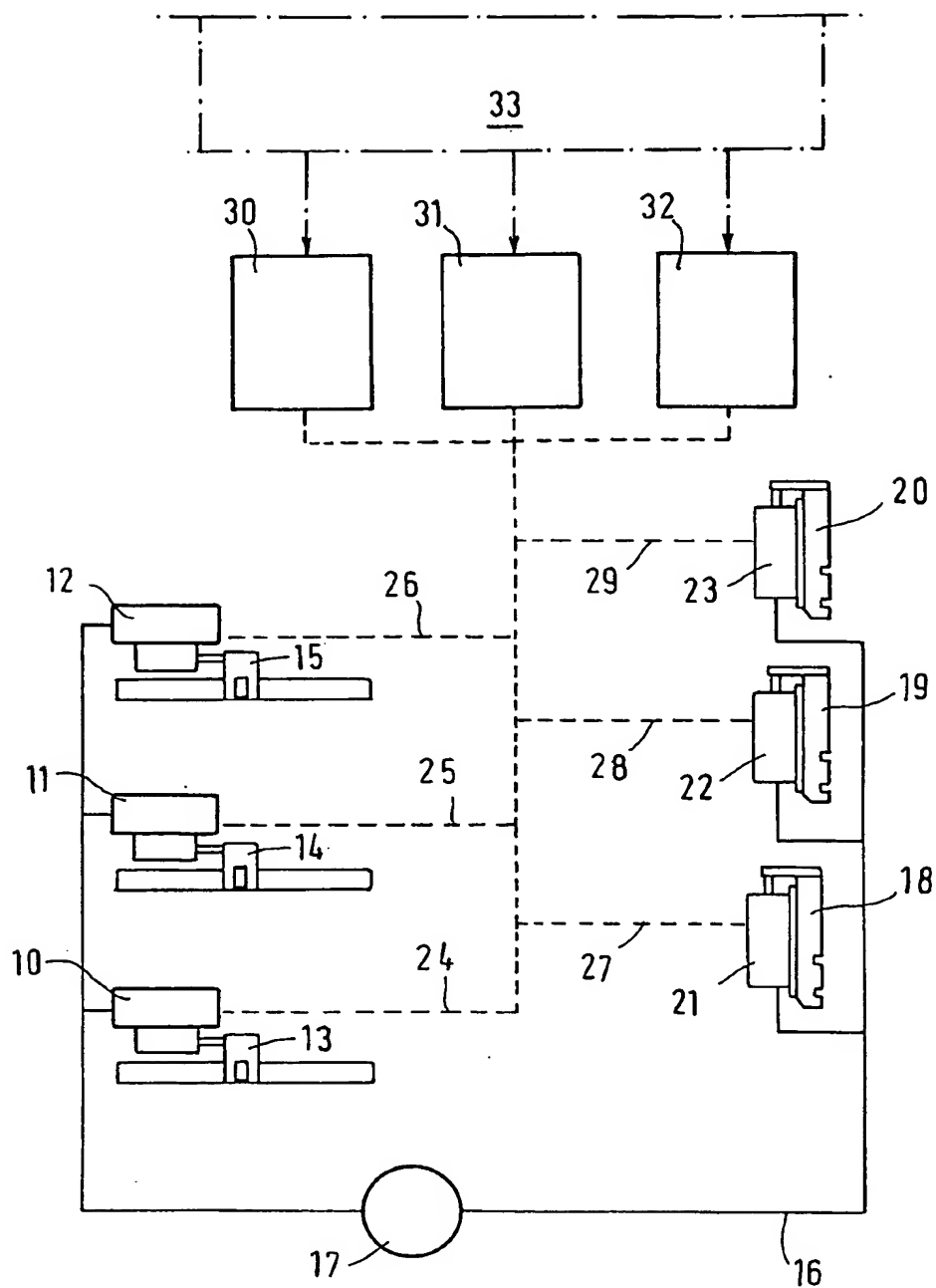
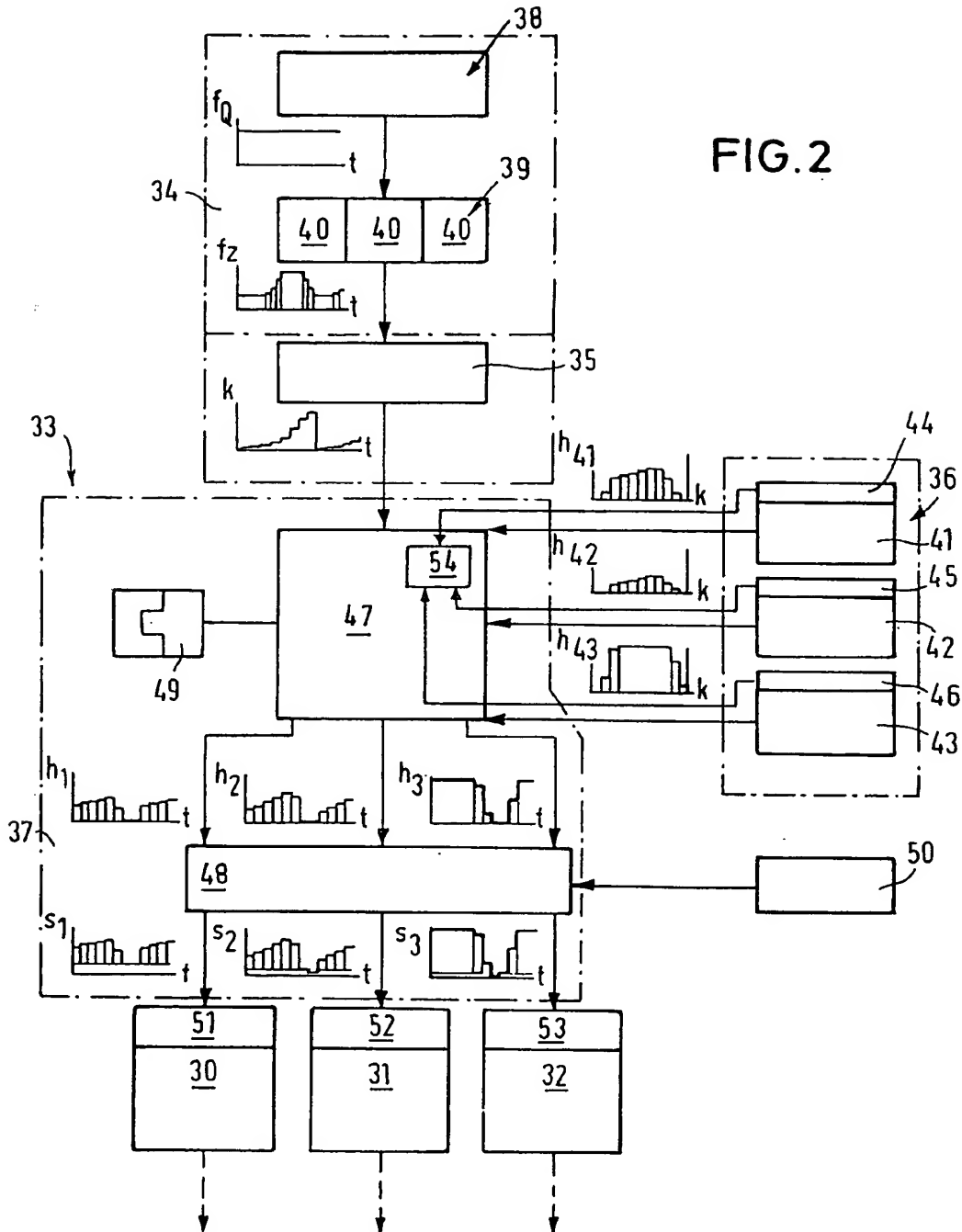
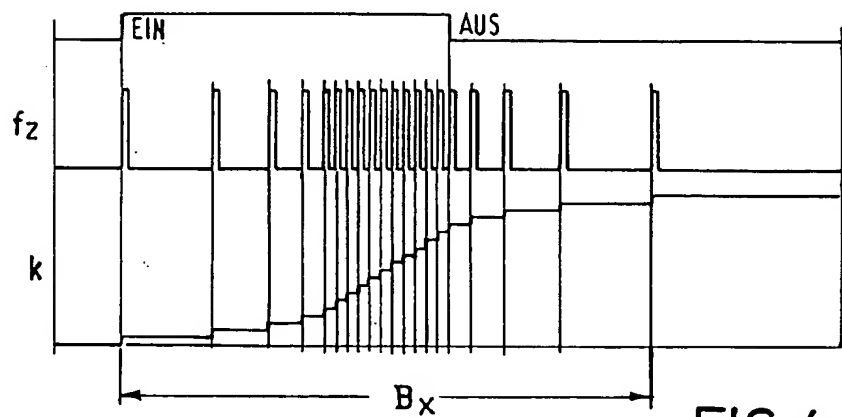
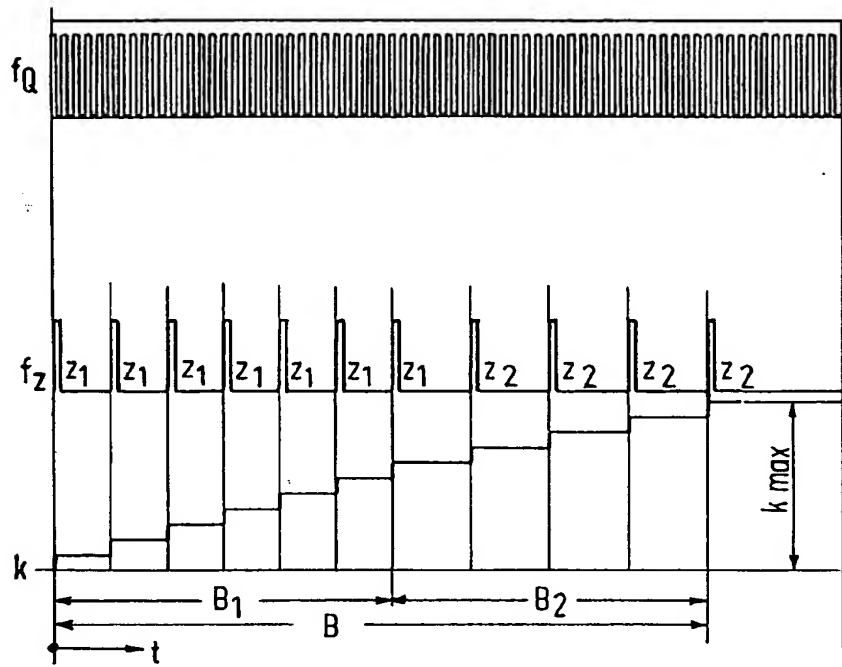


FIG.1

FIG.2







Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			EP 95101006.5
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int. Cl. 6)
A	<u>DE - A - 4 011 491</u> (MYCOM K.K.) * Fig. 1; Anspruch 1 *	1-5, 12, 14	G 05 B 19/418 G 05 B 19/18
A	<u>DE - A - 3 512 513</u> (VEB) * Fig. 1; Ansprüche 1-10 *	1, 3-5, 8, 14	
A	<u>US - A - 5 194 793</u> (NIIMI) * Fig. 1; Ansprüche 1, 7 *	1, 13	
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt.			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int. Cl. 6)
			G 05 B B 23 Q
Recherchenort WIEN		Abschlußdatum der Recherche 31-05-1995	Prüfer FUSSY
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTEN X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus andern Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument			